



DEUTSCHES
PATENTAMT

②① Aktenzeichen: P 35 23 160.2
②② Anmeldetag: 28. 6. 85
④③ Offenlegungstag: 8. 1. 87

Behördenelgentum

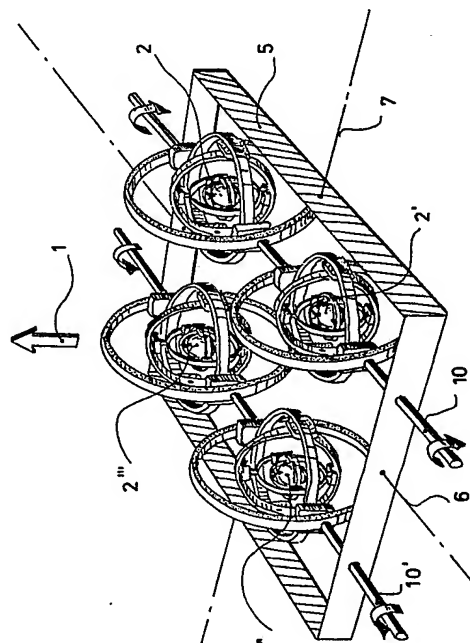
DE 3523160 A1

⑦① Anmelder:
Kümmel, Peter, Dr., 7035 Waldenbuch, DE

⑦② Erfinder:
gleich Anmelder

⑤④ Kaskadenschubpräzessor

Der Schub, Pfeil 1, des Rahmens 5 ist proportional der gegenläufig synchronen Rotationsgeschwindigkeiten von Achsen 10, 10' und deren Rotationsmassen; ISBNs: 3921291-00-3, -01-1, -02-x und ISSN: 0720-9614, pp. 17-23. Zum Steigern des Wirkungsgrades wird Unwucht und Zentrifugalkraft wie folgt begegnet: Anstatt große massive Rotationsmassen mit den Achsen 10, 10' gegenläufig drehen zu lassen, werden mindestens auf jeder Seite zwei kleine 2, 2' und 2'', 2''' vorgesehen. Diese sind in Kardanringen gelagert, so daß sie in Eigenrotation versetzt werden können. Gegenläufiges Drehen der Kardanringe mit Rotationsmassen 2, 2' an Achse 10 gegen 2'', 2''' der Achse 10' verursacht gefesselte Präzession. Um die Schubintensität zu steigern, werden die Rotationsmassen kaskadenartig und verschachtelt in beliebig viele Kardanringe gelagert, die wiederum alle in sich rotierend angetrieben sind. Die Drehungen aller beteiligter Kardanringe und Präzessionskraftrichtungen haben sowohl auf der Welle 10 von Masse 2 zu 2' wie Welle 10' von Masse 2'' zu Masse 2''' gegenseitig zu erfolgen. Auch die Drehrichtungen jener auf Achse 10 müssen gegenseitig zu den spiegelbildlichen auf Achse 10' weisen.



DE 3523160 A1

Patentansprüche

Kaskadenschubpräzessor, **gekennzeichnet dadurch**, daß mindestens zwei Paare von Kaskadensystemen so gegenläufig und synchron im Gesamt-
 5 rahmen 5, Fig. 9 um die Achsen 10, 10' angetrieben rotieren und im struktur- und gewichtszentrischen Rahmen 5 des in sich abgeschlossenen Systems, Fig. 9, einerseits die Drehrichtungen der gegenläufig rotierenden Systeme an der engsten gegenüber-
 10 liegenden Stelle gleich jener des Vortriebs gemäß Pfeil 1, Fig. 1 und 9 sind, andererseits keine Drehmomente um die Symmetrieachsen 6 und 7 entstehen und dadurch ein linearer Schub in Richtung des Pfeiles 1, Fig. 9, generiert wird, wobei die Kaska-
 15 densysteme aus einzeln angetriebenen 3-dimensionalen ineinander angeordneten Kardanringen bestehen, von denen beliebig viele Kaskaden ineinander verschachtelt sein können, jedoch die innersten Kaskaden Rotationsmassen 2, 2', 2'', 2''', Fig. 9, als Präzessionserreger enthalten müssen.

Beschreibung

Durch gelenkte Kreiselpräzession wird Schwer-
 punktversatz und Vortrieb erzeugt:

Für die Schuberzeugung im Raum sind masseabschleudernde Systeme und Verfahren bis heute führend. Relativistische Systeme, vgl. Literatur: 1, 2, 3, 4 und 5 zeigten keine ausreichende Wirkung. Die Anmeldung zum Thema Schubkreisel, vgl. Literatur Nr. 7, zeigte jedoch, daß relativistische Antriebe gemäß Inhalt der Literatur 3, 4, 5 und 6 in ihrer Leistung zu steigern sind. Hierauf aufbauend kam die angemeldete Erfindung zu-
 stande.

Wird im in sich abgeschlossenen System der Kreisel-
 drall durch äußere Bewegungskräfte so beeinträchtigt, daß Präzession entsteht, kann man das Ausmaß der von außen wirkenden Bewegungskraft in Proportion zur erlangten Präzession setzen, vergleichbar mit der Methode der Trägheitsnavigation. Nach dem physikalischen Gesetz der Umkehrbarkeit aller Prozess wird erfindungsgemäß im in sich abgeschlossenen System Kraft verbraucht, um Präzession zu erzeugen. Die Präzession wird geknechtet. Dies bringt eine nach außen wirkende Bewegungskraft zum Vorschein, die in Proportion zum Ausmaß der künstlich im System erzeugten Präzession steht und Schwerpunktversatz bedeutet. Der erfindungsgemäße Kaskadenschubpräzessor soll symmetrische, linearisierte und steuerbare Präzession erzeugen, die durch Schwerpunktversatz im in sich abgeschlossenen System Schub und damit Vortrieb generiert.

In Fig. 1, dem Schubrotator, sind zwei gegenläufig rotierende Massen 2, 2' angeordnet. Im 2-dimensional in sich abgeschlossenen System eines Pendels entsteht Vortrieb in Richtung des Pfeiles 1. Dieser errechnet sich durch die Feldablenkung α bewegter Massen gemäß V/c oder ω/c sowie der Schwerpunktversatzformel $SV = r \cdot \sin \alpha \cdot r$ stellt den Radius der Rotationsmassen dar. Zentrifugalkräfte begrenzen die Schubwerte, vgl. Literatur Nr. 3 und 6! Um dennoch größeren nutzbaren Vortrieb zu erlangen, lassen sich erfindungsgemäß ineinander verschachtelte Kardanringrahmen mit darin rotierenden Massen drehen. Dadurch kann im erfindungsgemäßen Kaskadenschubpräzessor die Wirkung vergrößerter Massen erlangt werden, ohne daß zu hohe Drehzahlen erforderlich sind. Wird gemäß Fig. 2 eine

Rotationsmasse 2 in einem Kardanring 3 gelagert und dessen Achse 4 angetrieben, lassen sich zwei Systeme dieser Kardanringe 3, 3' mit Rotationsmassen 2, 2' in einem Gesamtrahmen 5, Fig. 3 lagern. Bei gegenläufiger
 5 Rotation der Kardanringe 3 und 3', Fig. 3, entsteht Vortrieb in Richtung des Pfeiles 1. Wird synchrone Laufzahl der Rotationsmassen 2 und 2' sowie der Kardanringe 3 und 3' gewährleistet, entsteht kein Drehmoment um die Symmetrieachse 6, aber eines um die Symmetrieachse 7. Dieser Umstand ist der spiegelbildlich, aber dennoch
 10 gekrümmten Richtung der beiden Präzessionskräfte des Systems gemäß der Dreifingerregel zuzuschreiben. Um auch orthogonal zur Symmetrieachse 6 eine Symmetrieachse 7 ohne Drehmoment zu erlangen, ist eine symmetrische Doppelung der Vorrichtung in Fig. 3 vorgesehen. Um geradlinig Vortrieb in Richtung des Pfeiles 1, Fig. 4 zu erzeugen, sind die Drehrichtungen der Rotationsmassen 2, 2', 2'', 2''' und der Kardanrahmen 3, 3', 3'', 3''' mit deren Antriebswellen 4, 4', wie in der Zeichnung
 15 Fig. 4 angegeben, einzuhalten. Das entspricht den Gesetzen der Kreiseltheorie und der Dreifingerregel. Präzessionsrichtungen und Intensitäten gemäß angeordneten Pfeilen 8, 8', 8'', 8''', Fig. 5 und dreidimensional schraffierten Pfeilkrümmungsflächen, sind bei synchron laufenden Drehzahlen im in sich abgeschlossenen System symmetrisch. Um die Symmetrieachsen 6 und 7, Fig. 5, entstehen keine Drehmomente mehr. In Fig. 6 wird
 20 Rahmen 5, Fig. 4, als zusätzlicher Kardanring 5 vorgesehen. Läßt man diesen mit dem in sich angeordneten Kardanring 3 rotieren, in dem wiederum die Rotationsmasse 2 dreht, ist mit zusätzlicher Energieinvestition zu rechnen, die nur als geknechtete Präzession für Schwerpunktversatz sorgen kann. Eine weitere Wirkungssteigerung wird aus Fig. 7 ersichtlich. Die Rotationsmasse 2
 25 ist in Kardanringen 3, 5 und 9, dreidimensional gelagert. Dies findet als Kaskade Benennung. Aus Fig. 8 wird erkennbar, daß man anstatt einer rotationszentrischen Kreiselmasse 2, Fig. 7, eine verschachtelte Kaskade mit 3-dimensionaler Kardanlagerung einer zentralen Rotationsmasse verwenden kann. Dieses System weist zwei
 30 Kaskaden auf. Werden Doppelkaskadensysteme gemäß Fig. 8 viermal wie bei Fig. 4 in gegenläufig rotierenden Paaren verwendet, kommt ein erfindungsgemäßer Kaskadenschubpräzessor zweiter Ordnung, nämlich mit
 35 zwei Kaskadenverschachtelungen zustande, Fig. 9. Zur weiteren Leistungssteigerung kann der erfindungsgemäße Kaskadenschubpräzessor nach 3-facher, 4-facher oder n -facher Ordnung verschachtelt sein. Die Anzahl der gegenläufig rotierenden Kaskadenpaare gemäß
 40 Fig. 4 und Fig. 9 kann somit über zwei hinaus vorgesehen werden, wenn Rotationssymmetrie und Rotationszentrik gewahrt bleiben. Zwei Paare stellen nur die Mindestanzahl aus Symmetriegründen dar. Die Rotations-
 45 untersetzungsgetriebe 11, 11', Fig. 10, zum Antrieb der jeweiligen Kardanrahmen sind auch gewichts- und struktursymmetrisch gegenüberliegend angeordnet. Alle Rotationen dieser Antriebe haben synchron zu erfolgen. Die Verkabelung 12, 12' läuft vom Inneren der hohlen Antriebswellen 13, Fig. 10 entlang der Kardan-
 50 ringe 3 zum Antrieb 11, 11'. Von dort aus finden Weiterführungen über die Lamellenkollektoren 14, 14' zur hohlen Antriebswelle 15 statt. Auf diese Weise lassen sich Stromversorgungen für beliebig viele Verschachtelungen bis hin zur zentralen Rotationsmasse vornehmen.
 55
 60
 65

Literatur:

1. KESSLER, A., Impulsgenerator, Offenlegungsschrift
2 61 33 442, Anmeldung v. 29/03/76 in München
2. KRANICH, M., wie 1, 5
3. KÜMMEL, P., Negative Schwerkraft durch Rotation
I, qual., 1970, ISBN 3 921 291-00-3,
4. KÜMMEL, P., Negative Schwerkraft durch Rotation
II, quant., 1971, ISBN 3 921 291-01-1,
5. KÜMMEL, P., Antigravitation durch Ablenken von 10
Schwerewellen, 1973, ISBN 3 921 291-02-X,
6. KÜMMEL, P., Zur Ellipsenbildung beim Foucault-
Pendel, 1981, ISSN 0720-9614, S. 17 bis 23,
7. KÜMMEL, P., Patentanmeldung zum Thema Schub-
kreis, P 32 34 800,2 der Nummer 17 75 472 v. 20/09/82. 15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

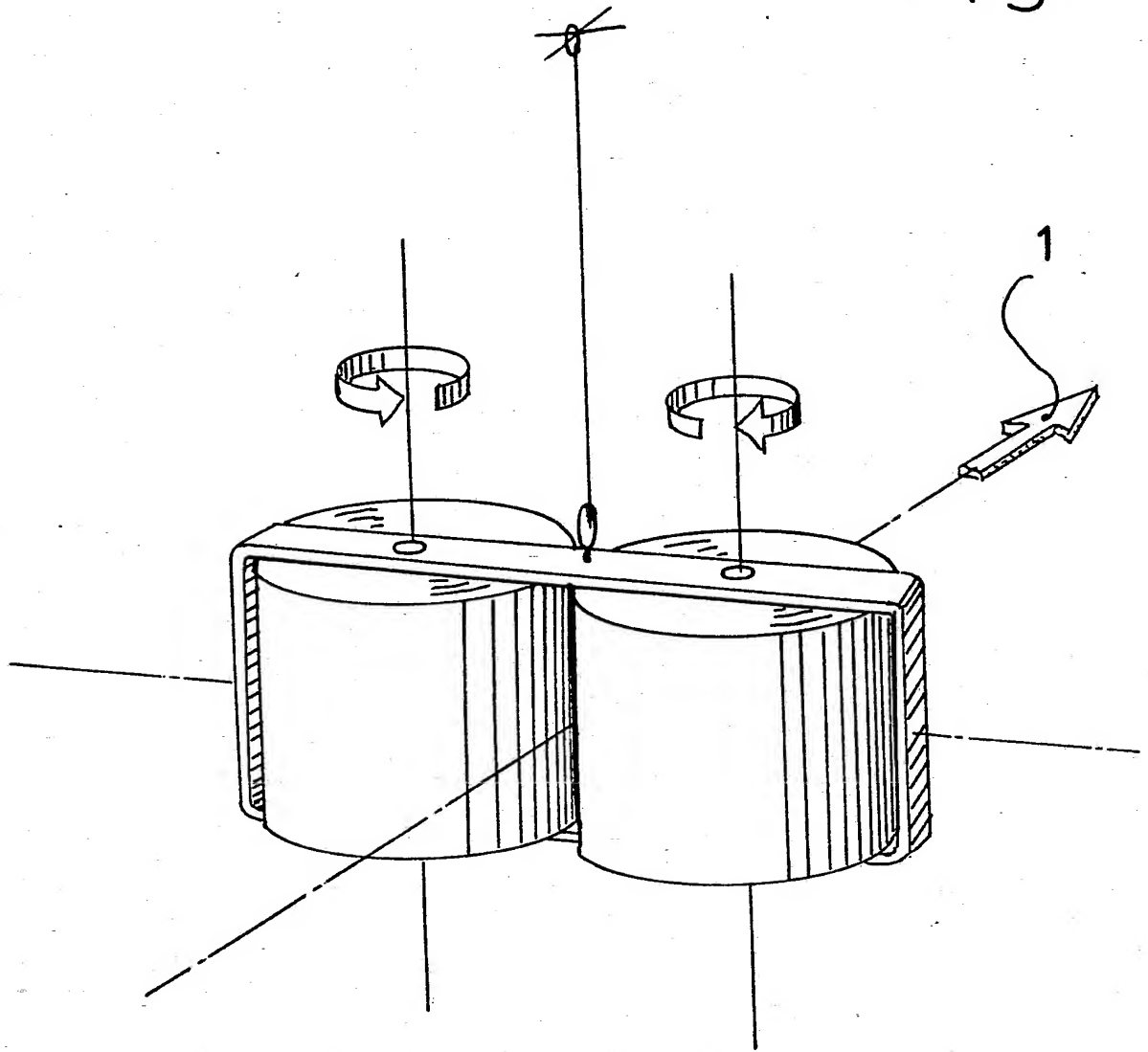
65

- Leerseite -

Nummer:
Int. Cl.4:
Anmeldetag:
Offenlegungstag:

35 23 160
B 64 G 1/28
28. Juni 1985
8. Januar 1987

Fig.1



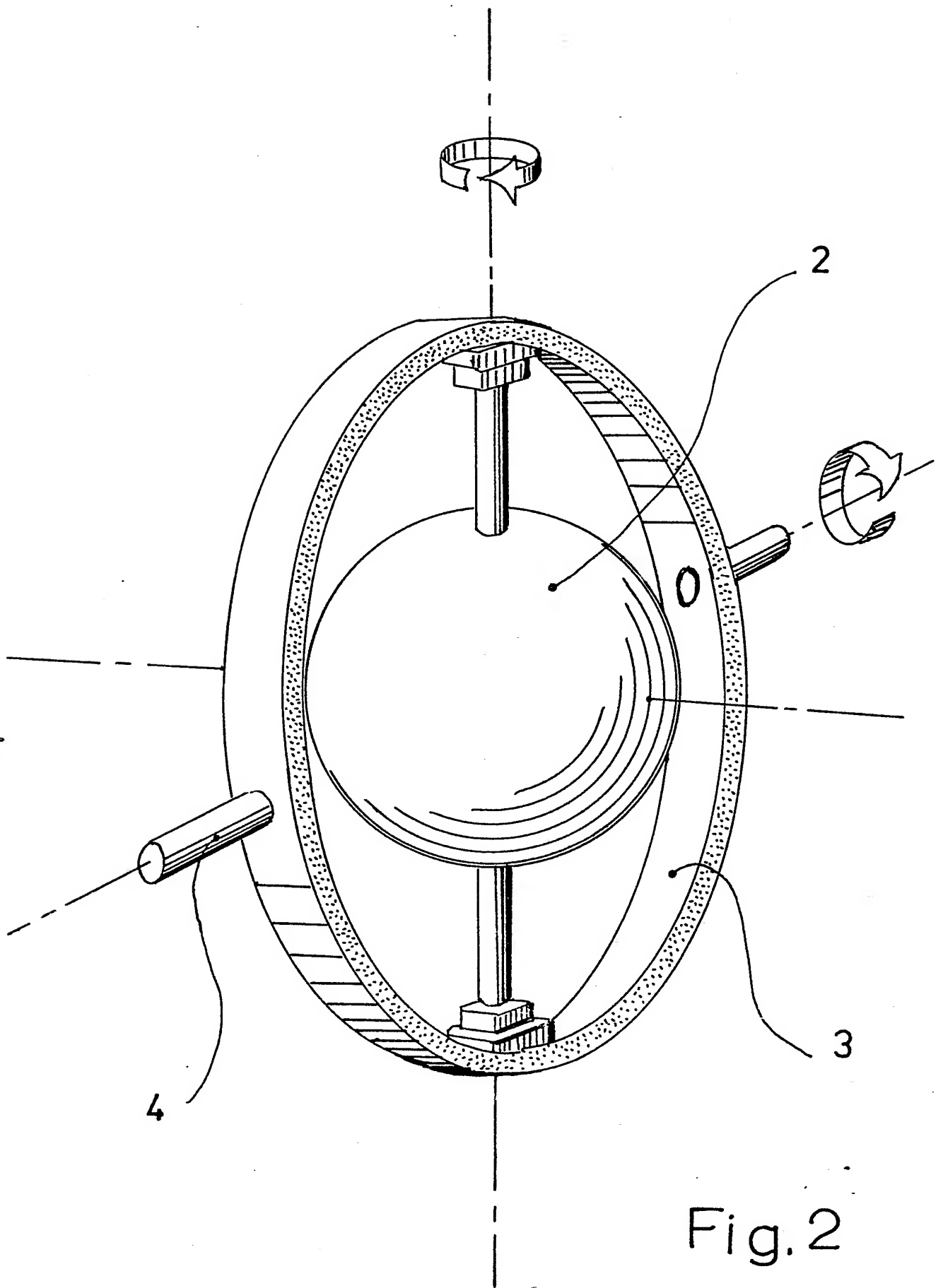


Fig. 2

ORIGINAL INSPECTED

533 88729

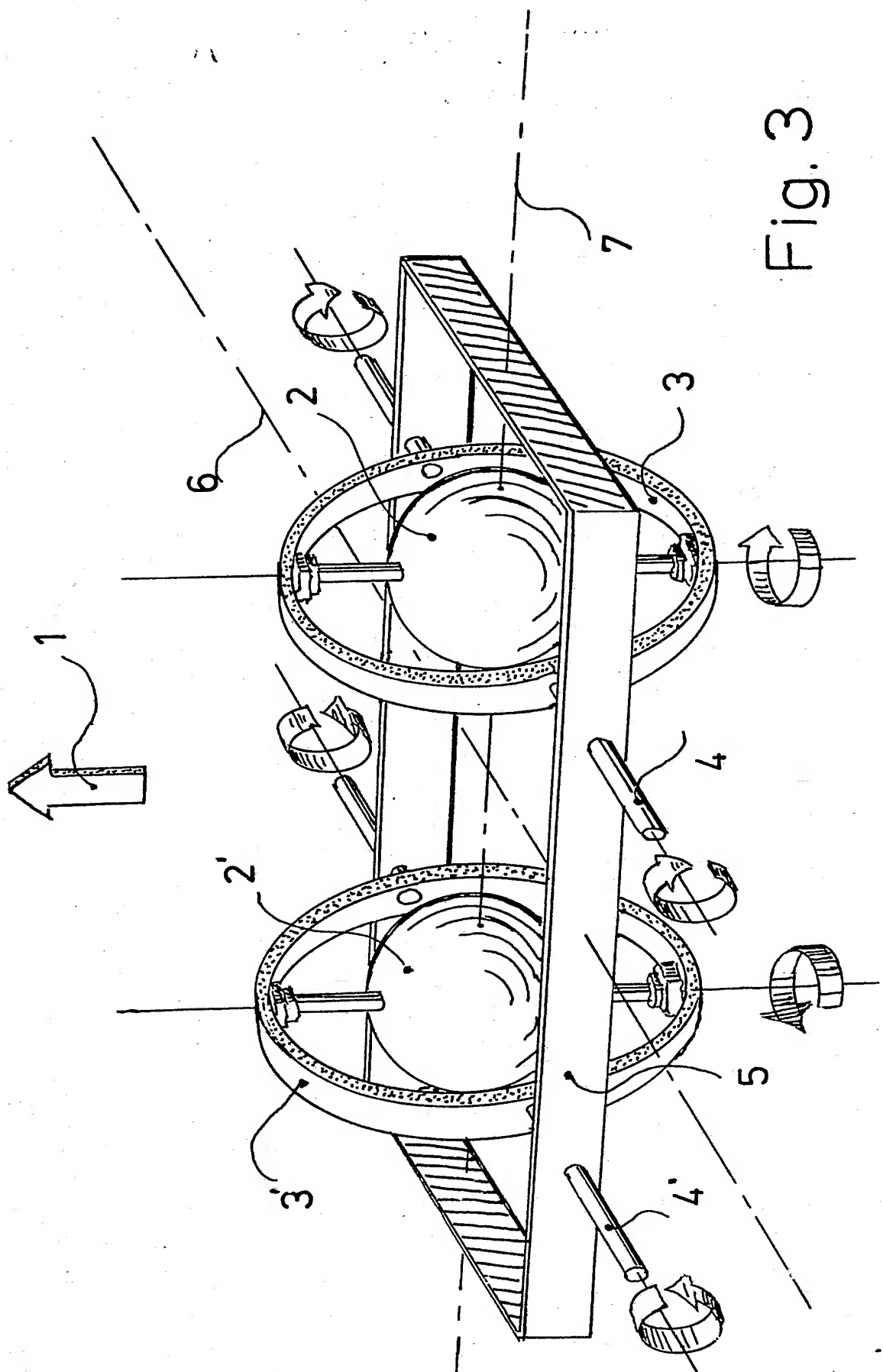


Fig. 3

ORIGINAL INSPECTED

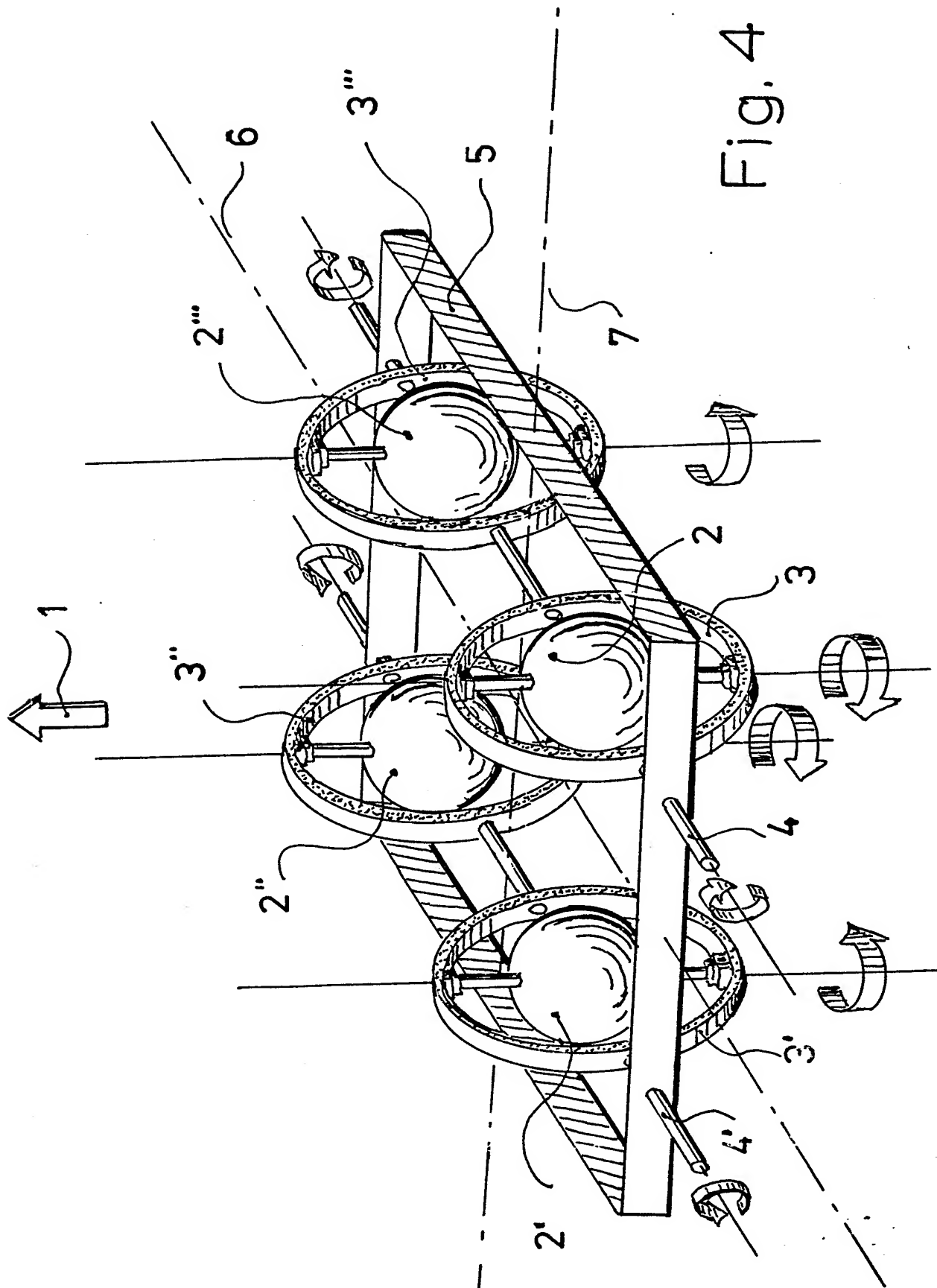


Fig. 4

ORIGINAL INSPECTED

5.001.202.2.9

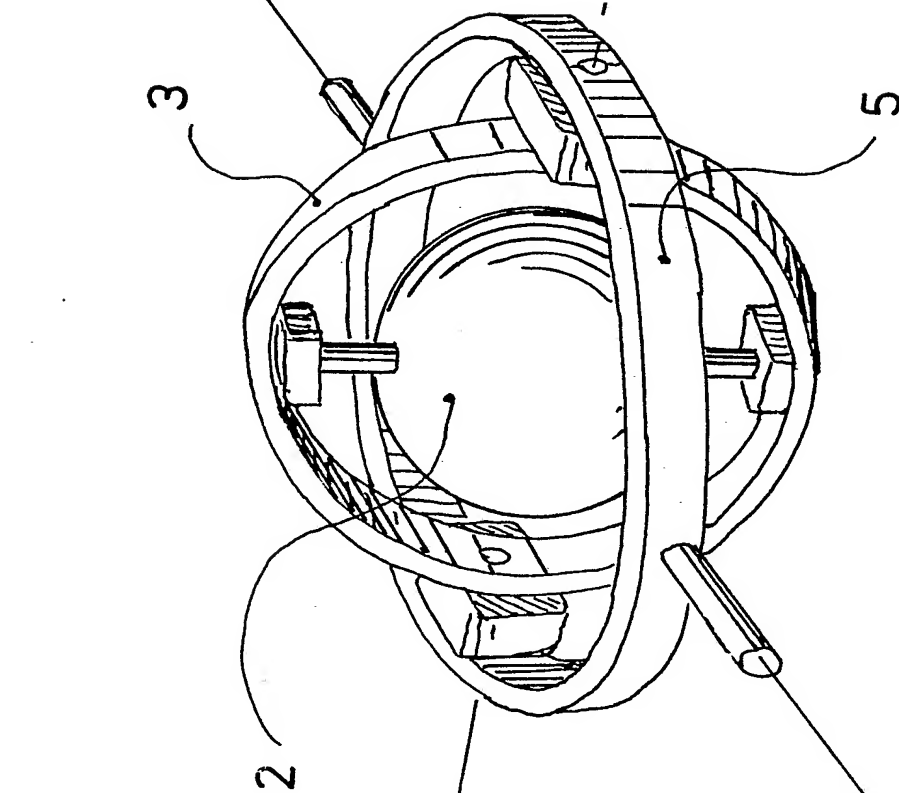


Fig. 6

ORIGINAL INSPECTED

8.03/ 88729

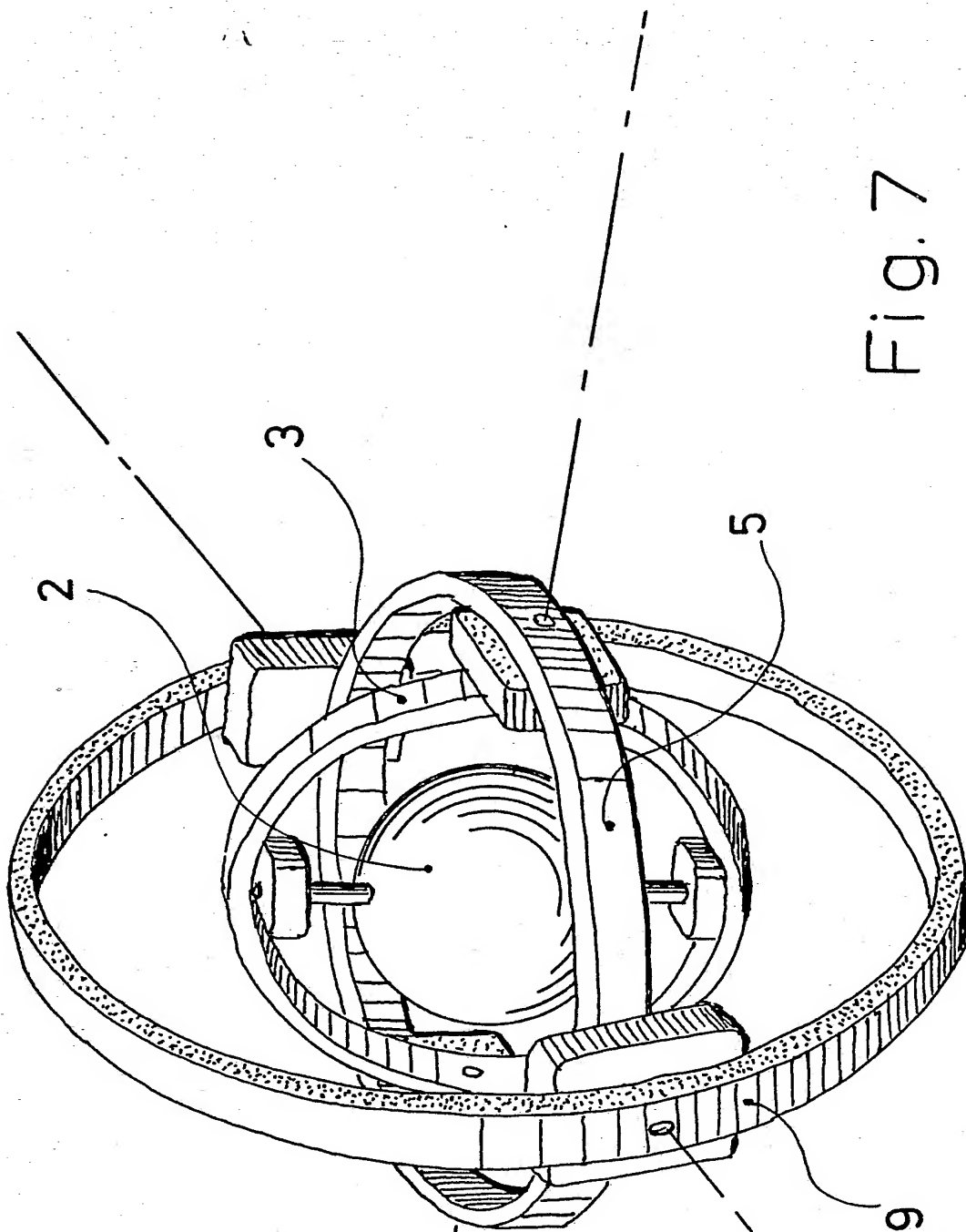


Fig. 7

ORIGINAL INSPECTED

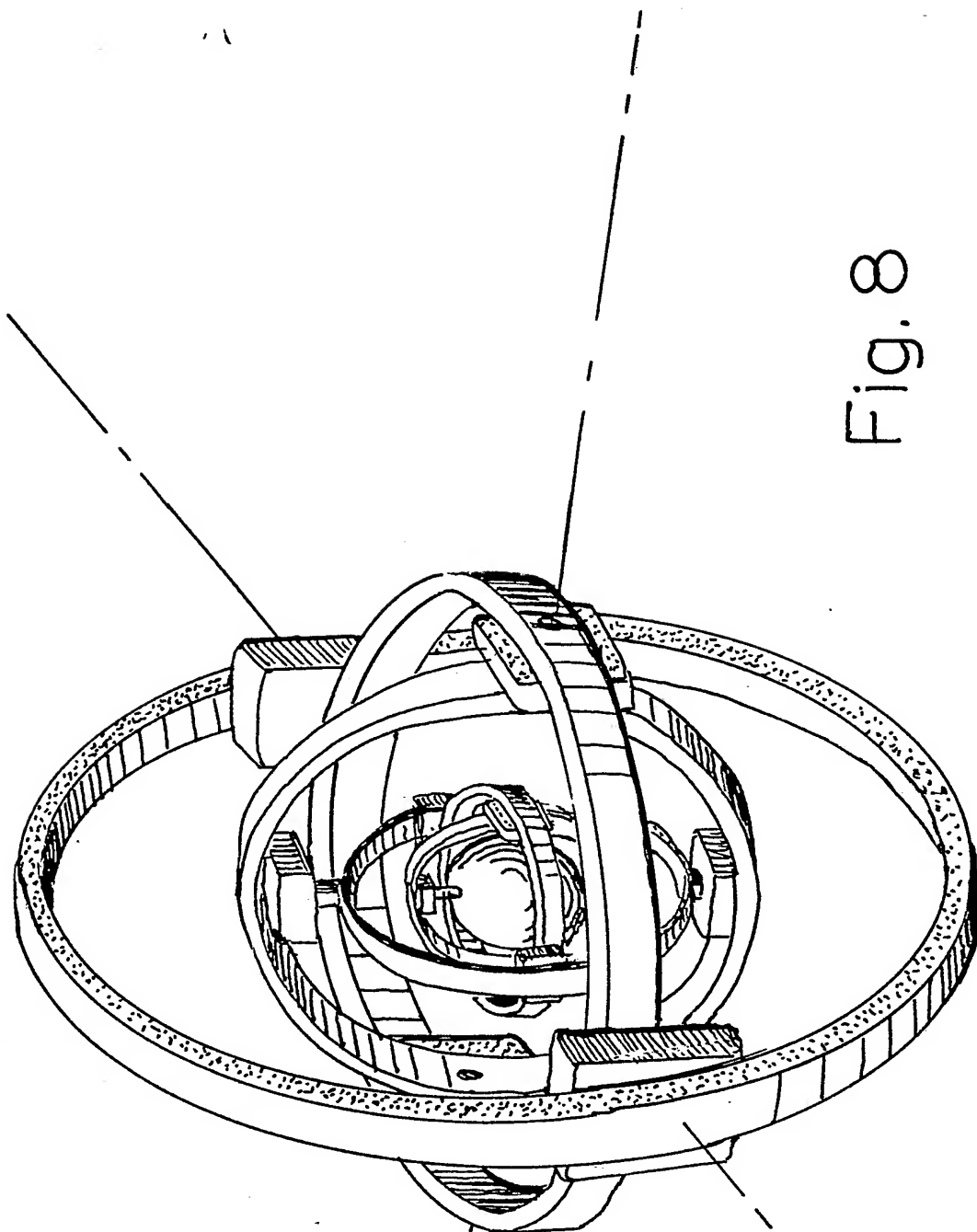


Fig. 8

ORIGINAL INSPECTED

5 22 53 4PC.5

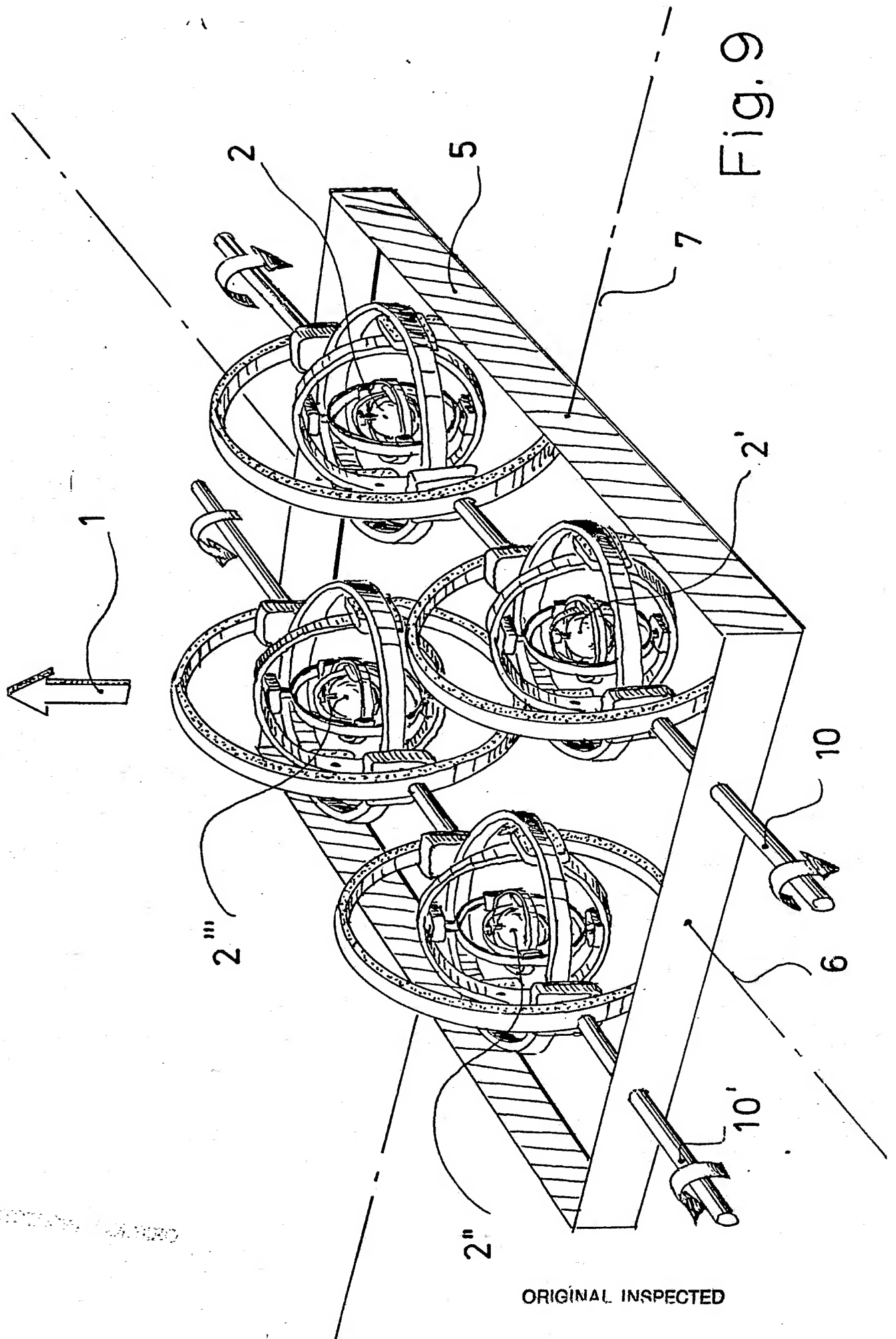


Fig. 9

ORIGINAL INSPECTED

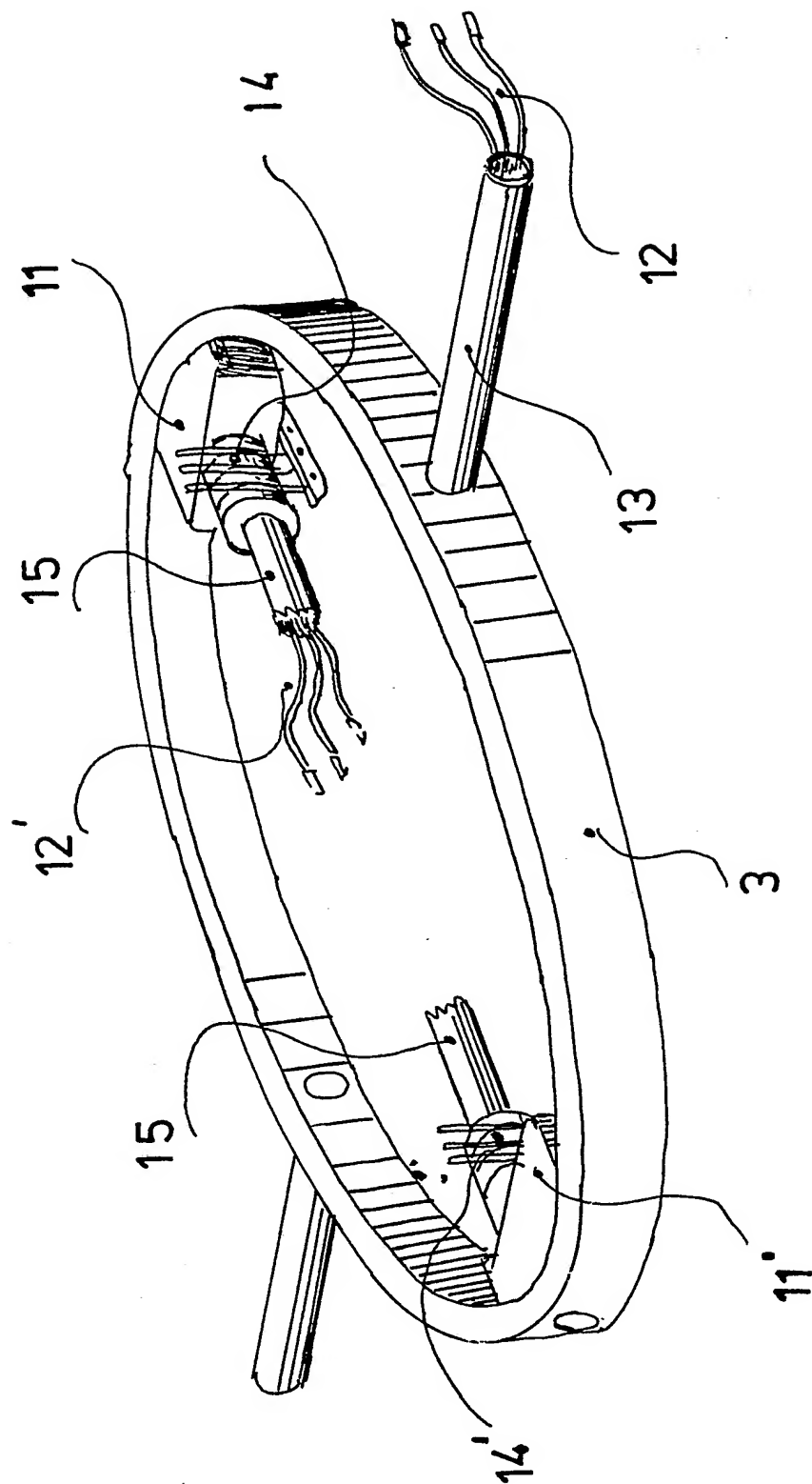


Fig.10

ORIGINAL INSPECTED

5.001887.07

PUB-NO: DE003523160A1
DOCUMENT-IDENTIFIER: DE 3523160 A1
TITLE: Cascade thrust precessor
PUBN-DATE: January 8, 1987

INVENTOR-INFORMATION:

NAME	COUNTRY
KUEMMEL, PETER DR	DE

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME	COUNTRY
KUEMMEL PETER DR	N/A

APPL-NO: DE03523160
APPL-DATE: June 28, 1985

PRIORITY-DATA: DE03523160A (June 28, 1985)

INT-CL (IPC): B64G001/28 , B64G001/40

EUR-CL (EPC): B64G001/28 , B64G001/40

US-CL-CURRENT: 74/5.34 , 244/62 , 244/165 , 244/
FOR.111

ABSTRACT:

CHG DATE=19990617 STATUS=O> The thrust, arrow
1, of the frame 5 is proportional to the

contrarotating synchronous rotation speeds of shafts 10, 10' and their rotation masses; ISBNs; 3921291-00-3, -01-1, -02-x and ISSN: 0720-9614, pages 17-23. In order to increase the efficiency, unbalance and centrifugal force are counteracted as follows: instead of large, solid rotation masses being allowed to contrarotate with the shafts 10, 10', two small masses 2, 2' and 2'', 2''' are provided at least on each side. Said masses are supported in gimble rings so that they can be set into intrinsic rotation. Rotation of the gimble rings having the rotation masses 2, 2' on the shaft 10 in the opposite direction to 2'', 2''' on the shaft 10' causes constrained precession. In order to increase the thrust intensity, the rotation masses are supported in a cascade-like manner and interleaved in any desired number of gimble rings all of which are in turn driven to be intrinsically rotating. The rotations of all the gimble rings involved and the precession force directions have to take place in opposite directions both on the shaft 10 of the masses 2 to 2'' and on the shaft 10' of the mass 2'' to the mass 2'''. The rotation directions of those on the shaft 10 must also be in the opposite direction to those in mirror-image form on the shaft 10'. □